

(19) 世界知的所有権機関
国際事務局(43) 国際公開日
2005年12月22日 (22.12.2005)

PCT

(10) 国際公開番号
WO 2005/122385 A1

- (51) 国際特許分類: H02P 5/00
(21) 国際出願番号: PCT/JP2004/008566
(22) 国際出願日: 2004年6月11日 (11.06.2004)
(25) 国際出願の言語: 日本語
(26) 国際公開の言語: 日本語
(71) 出願人 (米国を除く全ての指定国について): 三菱電機株式会社 (MITSUBISHI DENKI KABUSHIKI KAISHA) [JP/JP]; 〒1008310 東京都千代田区丸の内二丁目2番3号 Tokyo (JP).
(72) 発明者: および
(75) 発明者/出願人 (米国についてのみ): 筒井和彦 (TSUTSUI, Kazuhiko) [JP/JP]; 〒1008310 東京都千代田区丸の内二丁目2番3号 Tokyo (JP).

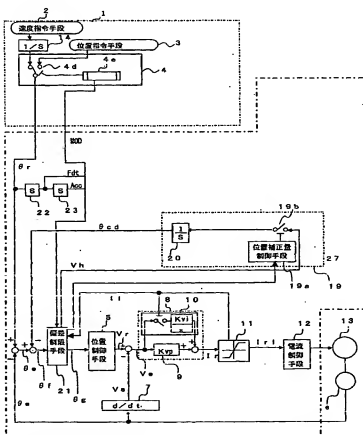
の内二丁目2番3号 三菱電機株式会社内 Tokyo (JP).
澤木 潤 (SAWAKI, Jun) [JP/JP]; 〒1008310 東京都千代田区丸の内二丁目2番3号 三菱電機株式会社内 Tokyo (JP).

- (74) 代理人: 高橋 省吾, 外 (TAKAHASHI, Shogo et al.); 〒1008310 東京都千代田区丸の内二丁目2番3号 三菱電機株式会社 知的財産センター内 Tokyo (JP).
(81) 指定国 (表示のない限り、全ての種類の国内保護が可能): AE, AG, AL, AM, AT, AU, AZ, BA, BB, BG, BR, BW, BY, BZ, CA, CH, CN, CO, CR, CU, CZ, DE, DK, DM, DZ, EC, EE, EG, ES, FI, GB, GD, GE, GH, GM, HR, HU, ID, IL, IN, IS, JP, KE, KG, KP, KR, KZ, LC, LK, LR, LS, LT, LU, LV, MA, MD, MG, MK, MN, MW, MX, MZ, NA, NI, NO, NZ, OM, PG, PH, PL, PT, RO, RU, SC, SD, SE,

(続葉有)

(54) Title: MOTOR CONTROLLER AND MOTOR CONTROLLING METHOD

(54) 発明の名称: モータの制御装置及びその制御方法



2. SPEED COMMAND MEANS
3. POSITION COMMAND MEANS
19a. POSITIONAL CORRECTION AMOUNT CONTROL MEANS
21. DEVIATION LIMITING MEANS
5. POSITION CONTROL MEANS
12. CURRENT CONTROL MEANS

(57) Abstract: When a motor cannot follow up a positional command in a constant output region or at the time of voltage saturation under a speed operation mode, positional deviation in a motor controller is limited to a certain value and a positional deviation portion which could not follow up that command is subtracted from the positional deviation. Positional deviation within a revolution of the motor in the corrected positional deviation thus subtracted is corrected in a region where the torque characteristics are improved, thereby ensuring the follow-up performance of the positional command to a position within single revolution of the motor.

(57) 要約: 速度運転モード中に定出力領域や電圧飽和時など位置指令にモータが追従できない場合に、モータ制御装置内の位置偏差に制限を設けると共に、その指令に追従できなかった位置偏差分を位置偏差から減算する。また、減算した補正位置偏差量のうちでもモータ一回転内位置偏差に関しては、トルク特性が改善した領域で補正することで、位置指令におけるモータ一回転内位置への追従性を確保する。

WO 2005/122385 A1



SG, SK, SL, SY, TJ, TM, TN, TR, TT, TZ, UA, UG, US,
UZ, VC, VN, YU, ZA, ZM, ZW.

BJ, CF, CG, CI, CM, GA, GN, GQ, GW, ML, MR, NE, SN,
TD, TG).

- (84) 指定国(表示のない限り、全ての種類の広域保護が可能): ARIPO (BW, GH, GM, KE, LS, MW, MZ, NA, SD, SL, SZ, TZ, UG, ZM, ZW), ユーラシア (AM, AZ, BY, KG, KZ, MD, RU, TJ, TM), ヨーロッパ (AT, BE, BG, CH, CY, CZ, DE, DK, EE, ES, FI, FR, GB, GR, HU, IE, IT, LU, MC, NL, PL, PT, RO, SE, SI, SK, TR), OAPI (BF,

添付公開書類:
— 国際調査報告書

2文字コード及び他の略語については、定期発行される各PCTガゼットの巻頭に掲載されている「コードと略語のガイダンスノート」を参照。